

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND



Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen:

103 03 551.6

Anmeldetag:

29. Januar 2003

Anmelder/Inhaber:

DR. JOHANNES HEIDENHAIN GmbH,
Traunreut/DE

Bezeichnung:

Verfahren zum Übertragen von Steuerbefehlen
von einem Sendeelement zu einem Messtaster

IPC:

G 08 C 17/02

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 23. Oktober 2003
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

E 1 V 332 459839

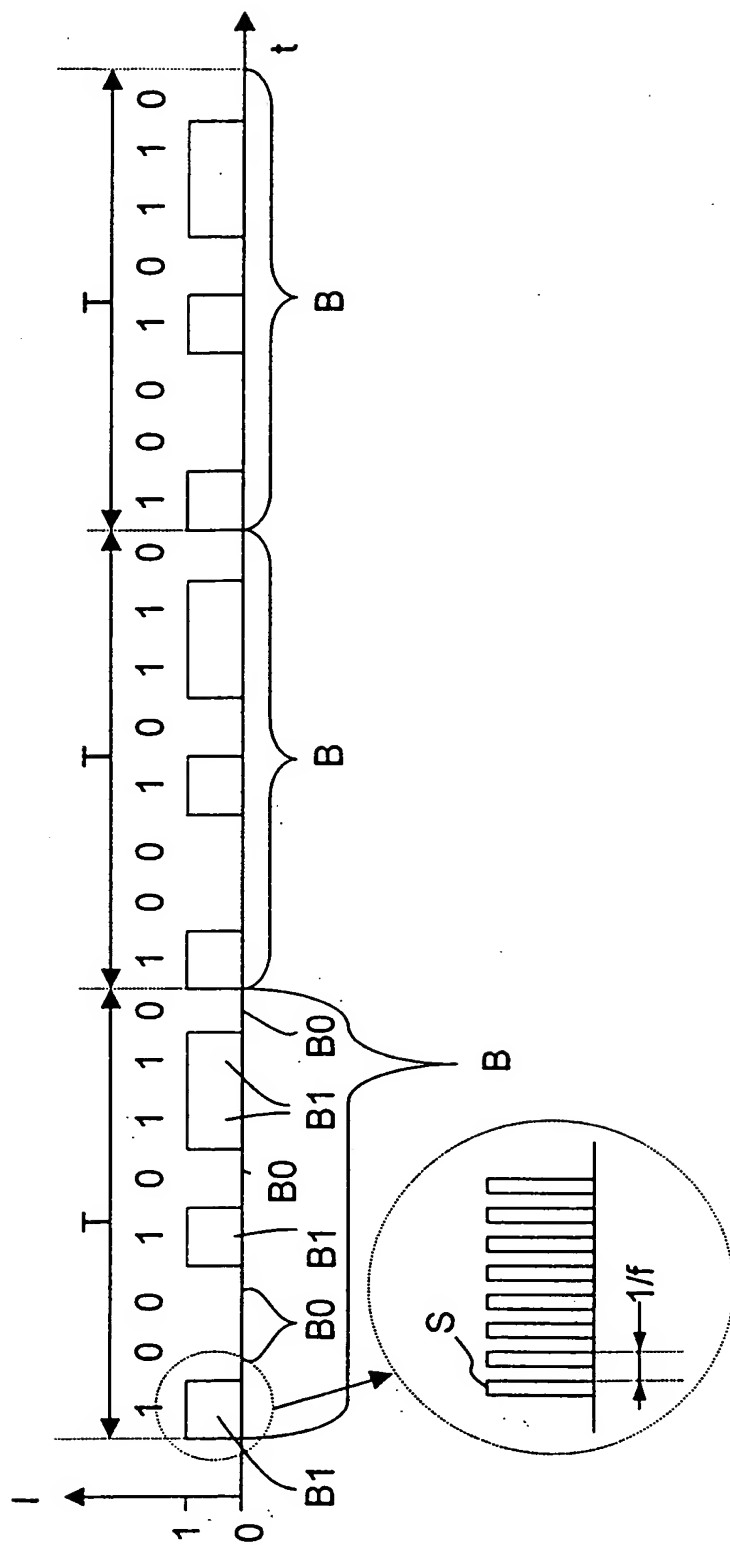
Werner

Zusammenfassung

Verfahren zum Übertragen von Steuerbefehlen von einem Sendeelement zu einem Messtaster

=====

Durch die Erfindung wird ein Verfahren zum drahtlosen Übertragen eines Steuerbefehls von einem Sendeelement (1) zu einem Messtaster (2) mittels elektromagnetischer Signale (S) geschaffen. Bei dem Verfahren umfasst der Steuerbefehl mindestens eine Bitfolge (B, B'), welche aus High-Bits (B1) und
5 mindestens einem Low-Bit (B0) besteht. Die High-Bits (B1) werden durch die einhüllende Kurve mehrerer mit einer Trägerfrequenz (f) wiederkehrenden elektromagnetischen Signale (S) erzeugt. Innerhalb einer Bitfolge (B, B') wird mindestens einmal mindestens ein Low-Bit (B0) zwischen zwei High-Bits (B1) gesendet. (Figur 3a)



Verfahren zum Übertragen von Steuerbefehlen von einem Sendeelement zu
einem Messtaster

=====

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zum Übertragen von Steuerbefehlen von
einem Sendeelement zu einem Messtaster in einem Tastsystem gemäß dem
Anspruch 1.

Derartige Tastsysteme werden beispielsweise zur Positionsbestimmung von
5 Werkstücken verwendet, die in materialbearbeitenden Maschinen, z. B.
Fräsmaschinen, eingespannt sind. Diese Tastsysteme weisen häufig ein
stationäres Teil auf, welches an einem ortfesten Element der materialbear-
beitenden Maschinen befestigt ist und ein relativ dazu bewegliches Teil,
welches häufig als Messtaster bezeichnet wird, das an einem beweglichen
10 Element der materialbearbeitenden Maschinen, etwa an einer Frässpindel
angebracht ist. Dabei umfasst der Messtaster ein aus einer Ruheposition
auslenkbares Tastelement, welches bei einer Auslenkung aus seiner Ruhe-
position heraus ein Schaltsignal erzeugt. Unter der Ruheposition des Tast-
elementes wird eine Position des Tastelementes verstanden, in der es kei-
15 nen Kontakt mit einem Werkstück hat. Bei Kontakt des Tastelementes mit

dem Werkstück wird das Tastelement aus seiner Ruheposition heraus ausgelenkt.

Bei sogenannten kabellosen Tastsystemen wird das entsprechende Schaltsignal vom Messtaster als elektromagnetisches Signal, insbesondere als
5 Infrarotsignal, an das stationäre Teil übertragen. In diesem werden die Ausgangssignale des Tastsystems ausgewertet, um das Auftreten von Schaltsignalen (also eine Auslenkung des Tastelementes) festzustellen.

Üblicherweise befindet sich der Messtaster außerhalb der Messbetriebszeiten in einem Stand-By-Zustand. Um den Messtaster von seinem Stand-By-
10 Zustand in einen Messbetriebszustand zu versetzen, bedarf es eines Einschalt- bzw. Aktivierungsvorganges.

In der EP 1 130557 A2 wird ein Verfahren zum drahtlosen Aktivieren eines Messtasters beschrieben. Dabei werden kontinuierlich Infrarot-Licht-Impulse mit einer vorgegebenen Frequenz von einem stationären Sendeelement eines
15 Tastsystems auf einen Messtaster gesendet. Weil dieses Verfahren nicht unanfällig gegenüber Fehlern ist, muss das Signal über eine bestimmte Zeitdauer vom Messtaster empfangen werden, damit eine ausreichende Übertragungssicherheit erreicht werden kann. Sofern aber die Störung im entsprechenden Frequenzbereich ebenfalls über diesen Zeitraum anliegt,
20 wird vom Messtaster auch das Störsignal als Aktivierungssignal interpretiert.

Der Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, ein Verfahren zum drahtlosen Übertragen eines Steuerbefehls von einem Sendeelement eines Tastsystems zu einem Messtaster eines Tastsystems zu schaffen, welches stör-
sicher und einfach durchführbar ist.

25 Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß durch die Merkmale des Anspruches 1 gelöst.

Gemäß dem erfindungsgemäßen Verfahren besteht ein Steuerbefehl, der an einen Messtaster gesendet wird, aus mindestens einer Bitfolge, wobei High-Bits durch die einhüllende Kurve mehrerer mit einer Trägerfrequenz wieder-
30 kehrenden elektromagnetischen Signale erzeugt werden. Zur Erhöhung der

Übertragungssicherheit wird weiterhin innerhalb einer Bitfolge mindestens einmal ein Low-Bit, oder mehrere aufeinanderfolgende Low-Bits, zwischen zwei High-Bits gesendet. Durch das Übertragen einer Bitfolge bzw. eines Codewortes wird eine signifikante Erhöhung der Übertragungssicherheit erreicht, zumal die Bits aus mit einer Trägerfrequenz modulierten Signalen bestehen.

Durch dieses Verfahren ist nunmehr eine einfache und sichere Datenübertragung möglich, wobei eine Vielzahl von Befehlen mit unterschiedlicher Bedeutung übertragen werden können.

10 In einer bevorzugten Ausgestaltung der Erfindung wird eine vergleichsweise niedrige Trägerfrequenz von weniger als 50 kHz, insbesondere weniger als 10kHz verwendet. In einer bevorzugten Ausführungsvariante wird eine Trägerfrequenz von weniger als 5 kHz benutzt.

15 Mit Vorteil werden die High-Bits durch die einhüllende Kurve von mindestens acht mit einer Trägerfrequenz wiederkehrenden elektromagnetischen Signalen erzeugt. Auf diese Weise ist eine hohe Übertragungssicherheit gewährleistet.

Vorteilhafte Ausbildungen der Erfindung entnimmt man den abhängigen Ansprüchen.

20 Im Folgenden wird als High-Bit ein Bit bezeichnet, dessen Pegel hoch ist gegenüber dem Pegel eines davon zu unterscheidenden Low-Bits. Beispielsweise kann das High-Bit einen normierten Pegel von 100 % bzw. 1 aufweisen, während das Low-Bit einen Pegel von 0 % oder 0 hat. Alternativ dazu kann aber das Low-Bit auch einen normierten Pegel aufweisen, der
25 einen Zwischenwert zwischen 100% und 0% darstellt, und jedenfalls kleiner ist als der Pegel des High-Bits.

Die High-Bits werden durch die einhüllende Kurve mehrerer mit einer Trägerfrequenz wiederkehrenden elektromagnetischen Signale erzeugt. Als einhüllende Kurve ist diejenige Kurve zu verstehen, durch welche benach-
30 barte Maxima der elektromagnetischen Signale auf kürzestem Wege ver-

bunden werden. Die gleiche Betrachtung kann prinzipiell auch für die Low-Bits angestellt werden. Wenn die Low-Bits einen Pegel von 0 haben, so ist die einhüllende Kurve eine Line auf dem Null-Pegel. Sofern die Low-Bits einen Pegel aufweisen, der einen Zwischenwert zwischen 100% und 0% darstellt, werden auch diese Low-Bits durch die einhüllende Kurve mehrerer mit einer Trägerfrequenz wiederkehrenden elektromagnetischen Signale erzeugt.

Weitere Einzelheiten und Vorteile der erfindungsgemäßen Schaltungsanordnung, sowie damit ausgestatteten Winkel- bzw. Längenmessgeräten ergeben sich aus der nachfolgenden Beschreibung von Ausführungsbeispielen anhand der beiliegenden Figuren.

Es zeigen die

- | | | |
|----|----------|--|
| | Figur 1 | eine schematische Darstellung eines Tastsystems, |
| 15 | Figur 2 | schematisch ein elektrisches Blockschaltbild des Messtasters, |
| | Figur 3a | einen Verlauf von Steuerbefehlen zum Aktivieren des Messtasters, |
| | Figur 3b | einen Verlauf von Steuerbefehlen zum Deaktivieren des Messtasters, |
| 20 | Figur 4 | ein Fließbild zur Methode der Mittelwertbildung. |

In der Figur 1 ist ein Tastsystem dargestellt, das zur Bestimmung der Position und Kontur eines in einer Werkzeugmaschine, beispielsweise einer Fräsmaschine, eingespannten Werkstückes dient. Das Tastsystem besteht aus einem Sendeelement 1 und einem Messtaster 2. Der Messtaster 2 ist durch einen Konus 2.1 in eine Spindel der entsprechenden Werkzeugmaschine einsetzbar, während das Sendeelement 1 stationär bzw. ortsfest an der Werkzeugmaschine montiert ist. Das Sendeelement 1 weist in der Figur 1 nicht dargestellte Leuchtdioden zum Aussenden vom Infrarotlicht auf.

An seinem dem Konus 2.1 gegenüber liegenden Ende weist der Messtaster 2 ein Tastelement in Form eines Taststiftes 2.2 mit einer Antastkugel 2.3 auf, der in alle Richtungen beweglich im Gehäuse des Messtasters 2 gelagert ist. Die Ruheposition des Taststiftes 2.2 liegt in der Regel auf der Symmetrie-
5 achse des Messtasters 2, wie in Figur 1 gezeigt. Hinter für Infrarotlicht durchlässigen und über den Umfang des Messtasters 2 verteilten Fenstern 2.4 liegt jeweils eine Fotodiode 2.5 (Figur 2).

In der Figur 2 ist ein elektrisches Blockschaltbild des Messtasters 2 dargestellt. Durch die Fotodioden 2.5 kann einfallendes Infrarotlicht in Fotoströme
10 bzw. -spannungen selektiv umgewandelt werden, während beispielsweise Tageslicht ausgefiltert wird. Auf diese Weise können elektromagnetische Signale, im Ausführungsbeispiel in Form von Infrarotlichtimpulsen S, in elektrische Impulse bzw. elektrische Ströme umgewandelt werden. Diese elektrischen Ströme werden dann in einem Verstärker 2.6 verstärkt, in elektrische
15 Spannungssignale umgewandelt und die Spannungssignale danach einem Bandpassfilter 2.7 zugeführt. Danach gelangen die gefilterten Spannungssignale zu deren Weiterverarbeitung in eine CPU 2.8 (Central Processing Unit).

Der Messtaster 2 wird von einer Batterie, die im Messtaster 2 eingelegt ist,
20 mit der erforderlichen Spannung versorgt. Um eine lange Lebensdauer der Batterie des Messtasters 2 zu gewährleisten, wird der Messtaster 2 außerhalb der eigentlichen Messvorgänge in einem stromsparenden Stand-By-Zustand gehalten.

Vor Beginn einer Messung muss also der Messtaster 2 aktiviert werden.
25 Dies wird durch eine drahtlose Verbindung zwischen dem Sendeelement 1 und dem Messtaster 2 vorgenommen. Durch das wiederholte Absetzen, im vorgestellten Ausführungsbeispiel bei optimaler Übertragungsqualität, durch dreimaliges Absetzen, einer Bitfolge B (im gezeigten Beispiel 10010110) wird ein Steuerbefehl erzeugt, welcher nach korrektem Empfang vom Messtaster 2 das Aktivieren des Messtasters 2 auslöst. Zu diesem Zweck werden
30 gemäß der Figur 3a von einer Leuchtdiode des Sendeelementes 1 elektromagnetische Signale, hier also in Form von Infrarotlichtimpulsen S, abge-

setzt. In den Figuren 3a und 3b ist jeweils auf der Ordinate die Intensität I der Infrarotlichtimpulse S aufgetragen, während auf der Abszisse die Zeit t gezeigt ist. Die Infrarotlichtimpulse S werden zur Datenübertragung mit einer Trägerfrequenz f moduliert, welche hier 1024 Hz beträgt, so dass die Infrarotlichtimpulse S eine Periode von $1/f$, also 0,9766 ms haben. Der Pegel der modulierten Infrarotlichtimpulse S soll definitionsgemäß 100 % bzw. eins betragen. Im gezeigten Beispiel wird ein High-Bit $B1$ durch die einhüllende Kurve von acht Infrarotlichtimpulsen S gebildet. Die zeitliche Länge eines High-Bits $B1$ beträgt demnach $8 \cdot 1/f$, also 7,8125 ms.

10 Sobald der Messtaster 2 aktiviert ist, sendet dieser eine entsprechende Rückmeldung an die Sendeeinheit 1 zurück. Diese Rückmeldung hat zur Folge, dass das Absetzen der Bitfolge B beendet wird. Sofern jedoch keine Rückmeldung vom Sendeelement empfangen wird, wird bis zu einer vorgegebenen Grenzzeit die Bitfolge B wiederholt gesendet. Für die Auswertung
15 der durch die Fotodioden 2.5 erzeugten elektrischen Ströme ist es vorteilhaft, wenn, wie im Ausführungsbeispiel gezeigt, keine Pausen zwischen zwei gesendeten Bitfolgen B liegen. Alternativ dazu können aber auch Pausen mit definierter Länge zwischen den Bitfolgen B liegen, so dass die Pausenlänge für die Auswertung im Messtaster berücksichtigt werden kann.

20 Die mit 1024 Hz vergleichsweise niedrige Trägerfrequenz f hat den Vorteil, dass im batteriebetriebenen Messtaster 2 ein Verstärker 2.6 und vor allem eine CPU 2.8 eingesetzt werden kann, die relativ wenig Strom benötigen. Bei der Verwendung einer hohen Trägerfrequenz f müssten Verstärker 2.6 im Messtaster 2 gewählt werden, welche höhere Ströme benötigen und so-
25 mit die Lebensdauer der Batterie verkürzen würden.

Zur Bildung eines störungsunanfälligen Steuerbefehls wird zumindest einmal innerhalb der Bitfolge B zwischen zwei High-Bits $B1$ mindestens ein Low-Bit $B0$ abgesetzt. Das Absetzen eines Low-Bits $B0$ wird hier einfach durch kurzzeitiges Ausschalten der Leuchtdioden des Sendeelementes 1 erreicht,
30 so dass kein Infrarotlichtimpuls S , oder anders ausgedrückt ein Infrarotlichtimpuls S mit dem Pegel Null empfangen wird. Alternativ dazu kann aber zu Bildung eines Low-Bits $B0$ auch der Pegel der Infrarotlichtimpulse S lediglich

reduziert werden, beispielsweise auf 50 %. In diesem Fall werden dann die Low-Bits B0 aus der einhüllenden Kurve der Infrarotlichtimpulse S mit reduziertem Pegel erzeugt. Wie die High-Bits B1 haben auch die Low-Bits B0 eine zeitliche Länge von jeweils 7,8125 ms.

- 5 Bei der Festlegung der Bitfolgen B, B' ist es vorteilhaft, wenn die gewählte Bitfolge B, B' Blöcke aus High-Bits B1 mit unterschiedlicher zeitliche Länge aufweist. Zum Beispiel hat die Bitfolge B (10010110) gemäß der Figur 3a drei Blöcke aus High-Bits B1, wobei der erste und der zweite Block eine Bit-Länge, also 7,8125 ms haben. Dagegen weist der dritte Block eine zeitliche
- 10 Länge von $2 \cdot 7,8125 \text{ ms} = 15,625 \text{ ms}$ auf. Unter der zeitlichen Länge eines Blocks aus High-Bits B1 ist also diejenige Zeit zu verstehen, innerhalb welcher der Pegel von High-Bits B1 ohne Unterbrechung durch ein Low-Bit B0 vorliegt. Benachbarte High-Bits B1 bilden demnach einen Block, wobei auch ein einzelnes High-Bit B1 als Block (mit minimaler zeitlicher Länge) verstanden wird. Die Festlegung der Bitfolgen B, B' mit Blöcken aus High-Bits B1
- 15 mit unterschiedlicher zeitliche Länge trägt zur Erhöhung der Übertragungssicherheit bei, weil insbesondere Störungen aus Interferenzen zweier Lichtquellen auf diese Weise wirksam reduziert werden können. Derartige Interferenzen treten beispielsweise bei Beleuchtungen auf, die aus mehreren Neon-Röhren bestehen. Die Lichtemissionen mehrerer Neonröhren können eine Überlagerung verursachen, welche, ähnlich einer Schwebung, schwankende Amplituden aufweist. Dieser Amplitudenverlauf ist aber in der Regel
- 20 symmetrisch und ist deshalb leicht von einer Bitfolge B, B' mit Blöcken aus High-Bits B1 mit unterschiedlicher zeitliche Länge unterscheidbar.
- 25 Auf diese Weise wird gemäß der Figur 3a eine entsprechende Bitfolge B aus vier High-Bits B1 und vier Low-Bits B0 erzeugt. Die Bitfolge B hat demnach eine zeitliche Länge T von 62,5 ms.

Die Infrarotlichtimpulse S werden, wie bereits erwähnt, mit Hilfe der Fotodiode 2.5 in gepulste elektrische Ströme umgewandelt. Nach deren Verstärkung im Verstärker 2.6, wird zum Zwecke der Ausblendung von Störungen eine Filterung der entsprechenden Spannungssignale im Bandpassfilter 2.7 vorgenommen. Auf diese Weise können Störsignale, welche nicht im Be-

30

reich der Trägerfrequenz f liegen weitgehend eliminiert werden. Die gefilterten Spannungssignale werden sodann der CPU 2.8 zugeführt, wo sie zunächst in einem Analog-Digital-Wandler 2.81 digitalisiert werden. Die Digitalisierung wird dabei, bezogen auf die Trägerfrequenz f , mit einer vierfachen
5 Oversamplingrate vorgenommen, also im gezeigten Beispiel mit 4096 Hz. Auf diese Weise werden also aus den analogen Spannungssignalen digitale Daten erzeugt, welche im Folgenden durch Softwareoperationen weiterverarbeitet werden.

Im nächsten Schritt wird ein digitaler Filter 2.82 angewendet, so dass weitere
10 noch vorliegende Störinformationen signifikant reduziert werden. Die derartig gefilterten Daten werden dann gemittelt. Im gezeigten Beispiel wird zur Bildung von Mittelwerten MWm_n keine arithmetische Mittelung vorgenommen, sondern ein spezielles Mittelungsverfahren, welches anhand der Figur 4 erläutert wird: In dem Mittelungsverfahren werden durch das auf die Trägerfrequenz f bezogene vierfache Oversampling, pro Bitfolge B, B' (welche aus
15 acht Bits mit je acht Signalen aus den Infrarotlichtimpulsen S bestehen) 4·8·8, also 256 Werte in ein Schieberegister 2.831 eingelesen. Bevor jedoch diese Werte vom Schieberegister 2.831 aufgenommen werden, werden sie mit der Zahl 0,25 multipliziert. Danach werden die mit 0,25 multiplizierten
20 Werte mit einem aus dem Schieberegister herrührenden Wert (zurückgeführt durch eine Schleife) zu einem Summenwert addiert. Dieser Summenwert wird dann mit einem Takt von 4096 Hz durch das Schieberegister 2.831 geschoben, wobei mit dem gleichen Takt immer wieder neue Summenwerte in das Schieberegister aufgenommen werden. Nach einer Zeit von
25 256/(4096 Hz), also 62,5 ms verlässt der Summenwert wieder das Schieberegister 2.831 und wird dann mit der Zahl 0,75 multipliziert, um nun zur Addition mit neuen Werten zu Verfügung zu stehen. Gleichzeitig werden die 256 Summenwerte MWm_n des Schieberegisters 2.831 an den Demodulator 2.84 weitergegeben. Die Summenwerte MWm_n beziehen sich also auf die Werte
30 in n Zellen des Schieberegisters 2.831 nach dem m -ten Durchlauf durch die Schleife.

Üblicherweise bedarf es nach dem Absetzen der ersten Bitfolge B, B' ein vielfaches Durchlaufen der Schleife bis die jeweiligen Mittelwerte MW_{m_n} für die folgende Weiterverarbeitung eine Ausprägung erreichen, welche letztlich eine Reaktion, z. B. das Aktivieren des Messtasters 2 hervorruft.

- 5 Durch diese Mittelwertbildung wird die Übertragungssicherheit weiter erhöht. Danach wird in einem Demodulator 2.84 die Trägerfrequenz f aus den erzeugten Daten herausgerechnet, so dass nach diesem Schritt für die High-Bits B1 und die Low-Bits B0 nur noch eine Zahl verbleibt, welche dem jeweiligen Pegel der High-Bits B1 und der Low-Bits B0 entspricht.
- 10 Im Normierer 2.85 werden dann die tatsächlichen Pegel der High-Bits B1 und Low-Bits B0 an die Pegel eines vorgegebenen Sollwerts angepasst. Die Daten der normierten High-Bits B1 und Low-Bits B0 werden dann im Korrelator 2.86 dahingehend überprüft, dass die Differenz zwischen dem Ist-Pegel und dem Soll-Pegel für jedes High-Bit B1 und Low-Bit B0 gebildet wird. Da-
- 15 bei werden alle derartig gebildeten Differenzen aufsummiert. Sofern diese Summe einen vorgegebenen Wert unterschreitet werden die Daten für gültig befunden und schließlich einer Drei-aus-vier-Logik 2.87 zugeführt. Dort wird überprüft, ob drei von vier aufeinanderfolgenden Bitfolgen B, B' korrekt waren. Wenn diese Überprüfung erfolgreich durchgeführt wurde, wird der
- 20 Messtaster 2 aktiviert.

- Nun ist der Messtaster 2 für den Messbetrieb bereit. Bei einem Kontakt der Antastkugel 2.3 des Taststiftes 2.2 mit einem in der entsprechenden Werkzeugmaschine eingespannten Werkstück wird der Taststift 2.2 aus seiner Ruheposition heraus ausgelenkt. Diese Auslenkung wird durch eine Detektoranordnung des Messtasters 2 erfasst und auch ein entsprechendes Infrarot-Signal an das stationär an der Werkzeugmaschine montierte Sendeelement 1, welches auch zum Empfang von Infrarotlicht geeignet ist, zurückgesendet.
- 25



- Nach dem Messvorgang wird durch Senden eines weiteren Steuerbefehls gemäß der Figur 3b der Messtaster 2 wieder deaktiviert und in den Stand-By-Zustand zurückversetzt. Der Steuerbefehl besteht aus hintereinander
- 30

abgesetzten Bitfolgen B' (10101100), wobei die High-Bits B1 wiederum aus mit der Trägerfrequenz f modulierten Infrarotlichtimpulsen S erzeugt werden, während die Low-Bits B0 durch temporäres Ausschalten der Leuchtdiode des Sendeelementes 1 entstehen.

- 5 Die Bitfolgen B, B' zum Aktivieren bzw. zum Deaktivieren des Messtasters 2 wurde so gewählt, dass eine Verwechslung bei der Auswertung im Messtaster 2 durch eine gestörte Datenübertragung extrem unwahrscheinlich ist. Eine bevorzugte Kombination besteht aus diesem Grund aus den Bitfolgen B, B' 10010110 und 10101100. Im Allgemeinen können geeignete, also
- 10 schwer verwechselbare Bitfolgen B, B' unter Durchführung einer computer-gestützten Kreuzkorrelation ermittelt werden.

Patentansprüche

=====

- 
- 
1. Verfahren zum drahtlosen Übertragen eines Steuerbefehls von einem Sendeelement zu einem Messtaster mittels elektromagnetischer Signale, dadurch gekennzeichnet dass
5 der Steuerbefehl mindestens eine Bitfolge (B, B') umfasst, welche aus High-Bits (B1) und mindestens einem Low-Bit (B0) besteht, wobei die High-Bits (B1) durch die einhüllende Kurve mehrerer mit einer Trägerfrequenz (f) wiederkehrenden elektromagnetischen Signale (S) erzeugt werden und innerhalb einer Bitfolge (B, B') mindestens einmal mindestens ein Low-Bit (B0) zwischen zwei High-Bits (B1) gesendet wird.
 - 10 2. Verfahren gemäß dem Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet dass die Trägerfrequenz (f) kleiner als 50 kHz, insbesondere kleiner als 10 kHz oder kleiner als 5 kHz ist.
 3. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet dass die einhüllende Kurve von mindestens acht mit der
15 Trägerfrequenz (f) wiederkehrenden elektromagnetischen Signale (S) erzeugt wird.
 4. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet dass die elektromagnetischer Signale (S) Infrarotlichtimpulse sind.

5. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet dass der Steuerbefehl aus mehreren hintereinander gesendeten Bitfolgen (B, B') besteht.
- 5 6. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet dass im Empfängerelement des Tastsystems die elektromagnetischen Signale (S) in gepulste elektrische Ströme beziehungsweise Spannungen umgewandelt werden, welche digitalisiert werden.
- 10 7. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet dass der Steuerbefehl eine Aktivierung des Messtasters (2) aus einem Stand-By-Zustand oder eine Deaktivierung des Messtasters (2) in einen Stand-By-Zustand auslöst.
8. Verfahren gemäß Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet dass für die Aktivierung des Messtasters (2) und für die Deaktivierung des Messtasters (2) unterschiedliche Steuerbefehle verwendet werden.
- 15 9. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet dass die Bitfolge (B, B') Blöcke aus High-Bits (B1) mit unterschiedlicher zeitlicher Länge aufweisen.

FIG 1

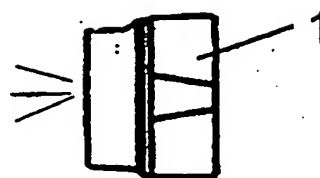
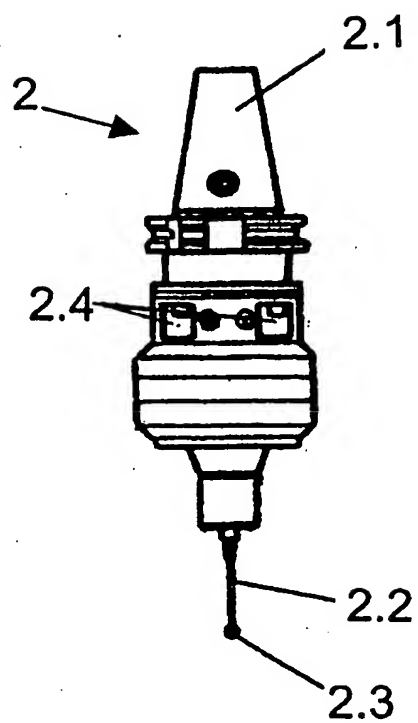


FIG 2

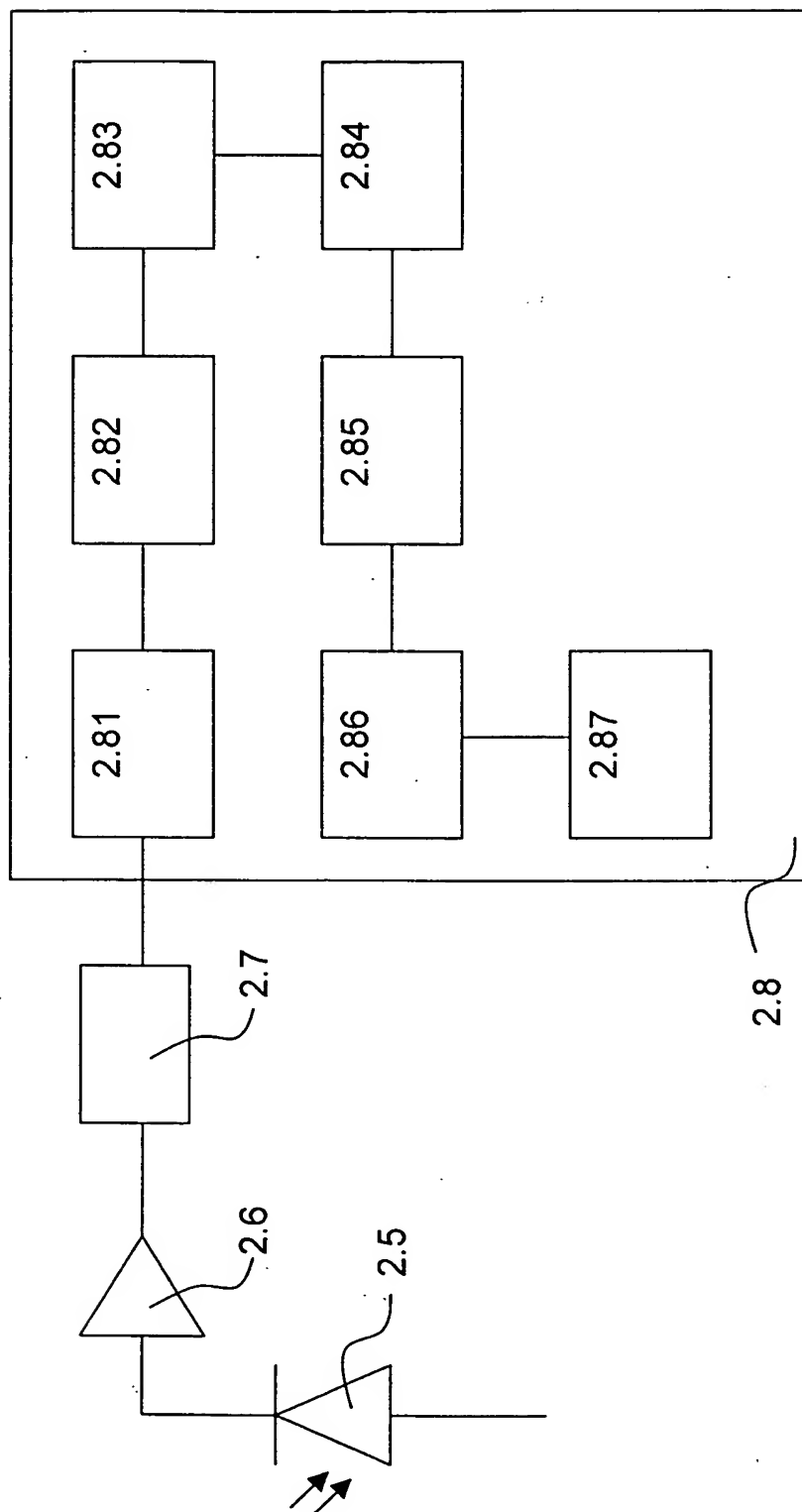


FIG 4

